



# MiR250



The MiR250 is a more flexible AMR that can work around the clock and is brilliantly simple to setup, for improved productivity. Its smaller footprint and increased adaptability help optimize internal logistics without changing layout.

## USO PREVISTO

**Robot Mobile Autonomo (AMR)**

Per i trasporti interni e l'automazione della logistica interna

## Dimensioni

**Lunghezza** 800 mm

**Larghezza** 580 mm

**Altezza** 300 mm

**Altezza da terra** 25 - 28 mm

**Peso (senza carico)** 83 kg

<b>Superficie di carico</b>	800 x 580 mm
<b>Diametro ruota (ruota motrice)</b>	200 mm
<b>Diametro ruota (ruota girevole)</b>	125 mm
<b>Piastra superiore</b>	Alluminio anodizzato, 5 mm

## Colore

<b>Colore RAL</b>	RAL 7011 / Grigio ferro
<b>Colore RAL - Versione ESD</b>	RAL 9005 / Nero intenso

## Carico utile

<b>Carico utile del robot</b>	250 kg
<b>Limiti di accelerazione e carico utile</b>	0.3 m/s <sup>2</sup>
<b>Posizionamento del carico utile</b>	Posizione del COM (centro di massa) in accordo con la User Guide

## Velocità e prestazioni

<b>Durata</b>	13 ore (pieno carico) - 17,4 ore (senza carico)
<b>Velocità massima</b>	2,0 m/s (7,2 km/h)
<b>Precisione di posizionamento</b>	+/- 19 mm di posizione, +/- 2 mm a L-marker
<b>Dislivello superabile e tolleranza sull'anteriore</b>	20 mm
<b>Larghezza minima, corsia diritta con MiR Shelf Carrier 250, velocità nominale: 1.2 m/s</b>	1400 mm
<b>Dimensioni minime dell'oggetto rilevabile (scanner)</b>	20 mm a 1.0 m, 70 mm a 2.5 m
<b>Vita di progettazione del prodotto</b>	Cinque anni
<b>Altezza massima</b>	2000 m
<b>Spazio necessario per l'inversione a U attorno a un ostacolo/muro</b>	1700 mm

## Alimentazione

<b>Batteria</b>	Li-NMC, 48 V, 36 Ah
<b>Rapporto di ricarica</b>	1:17 (ad es. Carica di 30 minuti = 8,3 ore di autonomia a pieno carico)
<b>Numero minimo di cicli di ricarica</b>	3000

<b>Voltaggio batteria</b>	47.7 V nominal, min 41 V, max 54 V
<b>Capacità della batteria</b>	1.63 kWh (34.2 Ah a 47.7V)

## Caratteristiche ambientali

<b>Temperatura ambiente</b>	Da +5 °C a 40 °C (umidità 10-95% senza condensa)
<b>Grado di protezione</b>	IP 21
<b>Conformità</b>	CE, EN1525, EN12895, EN61000-6-2, EN61000-6-4:2007 + A1 e ANSI B56.5, Certificazione ESD opzionale

## Comunicazione

<b>Wi-Fi</b>	Router: 2.4 GHz 802.11 g/n, 5 GHz 802.11 a/n/ac. Computer interno: 802.11 a/b/g/n/ac
<b>I/O</b>	4 ingressi digitali, 4 uscite digitali (GPIO), una porta Ethernet, un arresto di emergenza ausiliario

## Sensori

<b>Sistema di sicurezza SICK NanoScan3(2 unità)</b>	Scanner laser di sicurezza SICK (anteriore e posteriore) Protezione visiva a 360° intorno al robot
<b>Telecamera 3D (2 unità)</b>	2 unità: Intel RealSense D435. Campo visivo: rileva oggetti alti 1.800 mm a una distanza di 1.200 mm davanti al robot. 114° di campo visivo orizzontale totale. Campo visivo a terra, distanza minima dal robot: 250 mm
<b>Prevenzione delle collisioni</b>	Innescato da un essere umano o da un altro ostacolo sul percorso di viaggio
<b>Sensori di prossimità</b>	8 pzi

## Luci e audio

<b>Audio</b>	Cicalino, altoparlante
<b>Luci di segnalazione</b>	Luci di indicazione sui quattro lati, otto luci di segnalazione (due in ogni angolo)